

2024. 12. 25

報道関係者 各位

<配信枚数3枚>

未来社会の創造に向けた最先端テクノロジーの活用**未来のキャンパス・リビングラボ体験会のご案内**

日時：2025年1月10日（金）10時00分～12時00分

場所：立命館大学大阪いばらきキャンパス B 棟 4F B411 研究会室

学校法人立命館（京都府京都市中京区、理事長 森島 朋三／以下、「立命館」）は、大阪いばらきキャンパス（OIC）の建物をスマートビル実証基盤として整備し、IoT・AI・ロボットなどの先端技術が多様なモビリティやサービスとデータ連携する取り組みや基盤システムなどをメディア向けに公開する企画を、2025年1月10日（金）に、立命館大学いばらきキャンパスにて開催いたします。

立命館は、OICスマートビルで抽出されるさまざまなデータを利活用したサービス実証などを推進し、社会において先行的に実証が進んでいるエネルギー・マネジメントの分野に加え、警備・清掃・施設管理の最適運用や飲食、部屋管理など、建物・人・ロボットの稼働データを組み合わせ、個別利用者に応じたビルサービスの提供や新サービス創出を目指してきました。2023年4月には人とロボットが協働するSociety 5.0時代の施設運営管理モデルの構築に向けてさまざまなロボットを稼働させる実証実験や自律移動型警備ロボットの本格導入を、2024年5月には自律移動ロボットによるコーヒーの配送サービスを行う公開実証実験などを行ってきました。複数ロボット等を用いた高密度、高頻度な運行に備えたデジタルインフラの構築に加え、キャンパス内の状況や利用者、設備、空間の状況を総合的に把握するデータ連携基盤の構築も行っています。

本取り組みは、国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構（NEDO）産業DX のためのデジタルインフラ整備事業「SoS時代のシステムの安全性・信頼性とイノベーションの両立に向けたデジタルインフラ整備及びガバナンスのあり方に係る研究開発」及び「人・ロボット・システムを有機的に結合するスマートビル基盤に関する研究開発」において実施しています。

立命館は、今後も未来社会の創造に向けた最先端テクノロジーの活用や情報発信を進め、人とロボットが共存する持続可能な社会の実現に貢献し、最先端の研究DXを活用したキャンパス・リビングラボにおけるオープンイノベーションの推進を進めてまいります。

記

以上

日時：2025年1月10日（金）10:00～12:00（開場：09:45）

会場：立命館大学大阪いばらきキャンパスB 棟4F B411 研究会室（大阪府茨木市岩倉町2-150）

対象：メディア・報道関係の方

内容：

- ①ユースケース実証（各設置デバイスから取得するデータ連携プラットフォームの有効性の検証・動作状況の見学、警備員向け巡回ARグラス体験等）、
- ②デモアプリ説明（ビル管理業務アプリ、ビルサービスアプリ、アジャイルガバナンス）
- ③H棟及び設置システム説明（教室/ロボットセンシング等）

※ご取材いただける場合は、1月9日（木）までに、下記担当者までお問い合わせください。

本リリースの配布先：京都大学記者クラブ、草津市政記者クラブ、大阪科学・大学記者クラブ、文部科学記者会

●取材・内容についてのお問い合わせ先

学校法人立命館広報課 担当：勝屋 TEL.075-813-8300 Email. r-koho@st.ritsumei.ac.jp

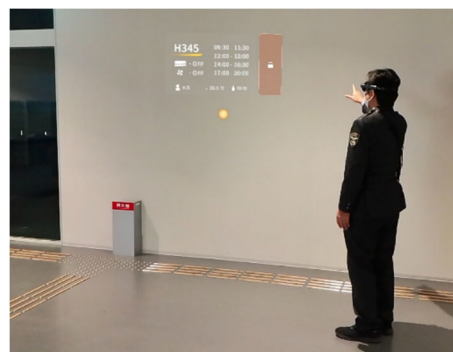
実施概要

①ユースケース実証

1) 各設置デバイスから取得するビルデータを連携したプラットフォームの有効性検証として、清掃員向け業務管理アプリ、平時・災害時のビルサービスアプリの現場での整備・動作状況等を見学

2) 警備員向け巡回 AR グラスを体験

巡回中に着用する AR グラスを通じて、現実世界に重なる形で空調や設備・教室利用状況が直感的にわかることで、目視確認せずとも施設内の状態が把握できるもの。確認・対応漏れの防止や離れた場所からの制御による業務軽減だけでなく、勘や経験に頼りがちな作業ノウハウの共有も可能となる。またスマートな技術活用により警備業務のイメージアップ、モチベーション向上を目指す。



②デモアプリ説明

1) ビル管理業務アプリ

スマートビルの機能と IT デバイスを活用することで、代表的なビル管理業務である「清掃・警備」業務 DX に取り組む。人材不足や働き手の高齢化が課題となる業界で、立命館大学が先駆けてスマートで魅力的な職場環境の創出を目指す。

2) ビルサービスアプリ(平時・非常時支援)

ビル内の人流の最適化の一つとして、設置カメラから取得する顔映像から個人の位置情報を特定の上、その移動のサポートに取り組む。個人の位置・行動情報の適切な管理の仕組みやそのデータの幅広い利活用により、マルチフェーズで安心・便利な幅広いサービス創出を目指す。

3) アジャイルガバナンス: 複数ロボットの施設管理・運用者向けアプリ

異なる事業者のロボットの位置を包括的に表示の上、それぞれの人物との接触・接近距離の検出ができるもの。事故情報の蓄積やそのリアルタイムな活用により事故発生時の迅速な復旧が可能となることでリスクやサービス停止を最小化の上、安心・安全な複数ロボットの運行が実現する。それらのデータに加えユーザー向けの情報公開や声の収集により変化する社会を反映しつつアジャイルにルールを変えることを目指すもの。



③教室/ロボットセンシング

教室に設置されたエッジセンサーと、センサーを備えた自律移動ロボットによるセンシングシステムを研究開発している。教室では学生たちの受講状況をセンシングすることによって、個人の出席、取り組み度合い、個人間のコミュニケーションを数値化することで、講義、グループワークの実態を把握する。自律移動ロボットではセンサーネットワークのない施設において、環境センシングすることにより状況に応じた施設管理の支援を可能とする。

【教室センシング】



【ロボットセンシング】

